INDICATEUR DE PESAGE ANTIDEFLAGRANT

- Pix & Pix.a -

NOTICE DE MISE EN OEUVRE ET UTILISATION

N° 0504-V1

CE

Déclaration de conformité

Fabricant:	ADN Pesage ZAC PARIS NORD II 22, avenue des Nations 93420 VILLEPINTE (FRANCE)

Nous attestons que le matériel décrit ici
est conforme aux exigences des directives CE suivantes:

- 89/336/EEC: « compatibilité électromagnétique » ,

- 73/23/EEC amendée par la 93/68/EEC: « basse tension »,

- ATEX Ex 94/9/CE « conception, construction, essais et marquage des appareils prévus pour être utilisés en atmosphères explosibles»,

normes applicables:
EN 50014, EN 50020, EN 50281-1-1, EN 50284

Marquage tel que défini dans le certificat KEMA:

Ex II 2(1) GD EEx d [ia] II C T6, T 85°C

et que l'attestation d'examen CE de type **KEMA 04ATEX1080 X** a été délivrée.

Jean Marchadier, Directeur général

Table des matières

1 Généralités
2 Consignes de sécurité
2.1 Données électriques
2.2 Modes de protection
2.3 Connexion capteur(s)
2.4 Numéro de série

3 Raccordements
4 Mise en route rapide
5 Les fonctions disponibles au clavier
5.1 Mise àzéro
5.2 Tarage
5.3 Suppression de tare
6 La télécommande de fonction àdistance
7 Les sorties relais
7.1 Fonctionnement des seuils
8 Le port série
8.1 Les trois configurations possibles du port série
9 Le protocole J-BUS
9.1 La fonction 6
9.2 La fonction 3
9.3 La fonction 16
10 Les messages d'erreur
11 Les paramètres
12 Les extensions possibles du Pix
13 La sortie analogique 0-10V 4-20mA

1 Généralités

Le Pix est un indicateur de pesage étudié pour être utilisé en zone dangereuse, directement, sans ajout d'alimentation ou autres accessoires.
Les but recherchés par les concepteurs de ce produit ont été:

- un poids et un encombrement très réduit par rapport aux produits habituels de cette catégorie,
- un affichage lumineux associé à un clavier,
- une mise en oeuvre simple et rapide,
- la possibilité d'utiliser les relais pour automatiser un processus lié au pesage,
- un faible encombrement,
- une protection contre les projection d'eau (IP65),
- une parfaite tenue en environnements industriels électriquement parasités,
- une grande fiabilité,
- un très bon rapport qualité-prix .

Ces objectifs ont tous été atteints. Nous sommes donc heureux de vous faire profiter des avantages de ce produits et vous félicitons de votre choix.

Bien que le Pix soit très simple, il peut avantageusement être utilisé dans l'automatisation de remplissage, le contrôle de poids et bien d'autres choses encore, grâce aux ressources matérielles dont il est doté et notamment:

- les 3 relais de seuils qui sont paramétrables sur le poids net, le brut, à la montée, à la descente, avec hystérésis réglable sur 100% de l'échelle.

- La possibilité de paramétrer le relais 3 pour fournir un contact "Fonction exécutée" après une demande de fonction sur l'entrée de télécommande déportée.

- un port de communication série RS232/RS485 permettant au choix selon un paramètre réglable:
    - une sortie répétitive du poids en ascii,
    - un sortie unique du poids sur une demande effectuée par télécommande,
    - un dialogue bidirectionnel complet grâce au protocole standard JBUS-MODBUS intégré.

La vitesse de conversion analogique/digitale réglable de 4 à 60 mesures par seconde permet de trouver le meilleur compromis entre vitesse et stabilité selon l'application traitée.

Contrairement à bien des appareils du marché, les réglages de zéro et d'échelle sont parfaitement indépendants ici. Ceci vous permettra par exemple d'effectuer une reprise du réglage de pente sans avoir à vider le récepteur de charge. Cela peut s'avérer crucial sur des silos ou des cuves de fortes portées.

De même, il vous sera possible d'annuler une tare morte ajoutée ultérieurement aux réglages initiaux sans que cela ne compromette le réglage d'échelle.

La possibilité de déconnecter le récepteur de charge "à chaud", sur la zone dangereuse, sans ouvrir le boîtier de l'indicateur, vous permet une maintenance aisée des capteurs. Il en est de même pour les réglages et paramétrages divers. D'où un gain de temps notable lors des interventions ultérieures.

Sortie analogique du poids:
Le raccordement à un T16R permet de bénéficier d'une sortie analogique haute résolution en zone saine, de deux seuils suppléméntaires et d'une répétition d'affichage supplémentaire.

Dans ce cas, il faut commander la version PIX.a pour pouvoir assurer la connexion avec le T16R.
Le boîtier convertisseur doit être installé en zone non dangereuse ou bien dans un boîtier ADF.
La sortie série étant utilisée pour la connexion vers le T16R, celle-ci n'est plus disponible dans l'indicateur.
La description de cette configuration se trouve au chapitre 12 « Sortie analogique ».

2 Consignes de sécurité

Lors du montage et de l'utilisation de l'indicateur Pix, veiller àrespecter les r'glementations de sécurité nationale ainsi que la réglementation nationale concernant l'utilisation en zone explosible. L'appareil doit rester au minimum 2 mn hors tension avant l'ouverture éventuelle du boîtier.
Les modes de protections utilisés, les paramètres électriques spécifiques, le marquage ainsi que les conditions pour une utilisation sûre sont consignés dans le certificat de conformité.

Le connecteur capteur ne peut être raccordé qu'àun appareil àsécurité intrinsèque certifié ou conforme au paragraphe 5.4 de la norme EN 50020.
Cette association doit être compatible du point de vue de la sécurité intrinsèque.

Les paramètres électriques (L et C) du matériel pouvant être raccordé sur le connecteur capteur ne doivent pas excéder les valeurs suivantes:
$C_{0 =<}$ 1,9 µF; $L_{0 =<}$ 0,15 mH.

2.1 Données électriques

Alimentation: 230 Vac ± 10%, 50 Hz,max. Consommation: 10W

2.2 Modes de protection

L'indicateur est monté dans une enveloppe antidéflagrante de type « d » offrant une étanchéité IP65 selon EN 600529.

2.3 Connexion capteur(s)

Le mode de protection contre les explosions de cette connexion est de type sécurité intrinsèque Eex ia IIC (connecteur JC2) avec les valeurs maximales suivantes:

Uo	=	11 V
Io	=	1,8 A
Po	=	3,4W
Co	=	1,9 µF
Lo	=	10 µH

Les circuit de sécurité intrinsèque de l'indicateur connectés àla ligne capteur(s) sont isolés galvaniquement des circuits d'alimentation électriques généraux jusqu'à375V maximum.

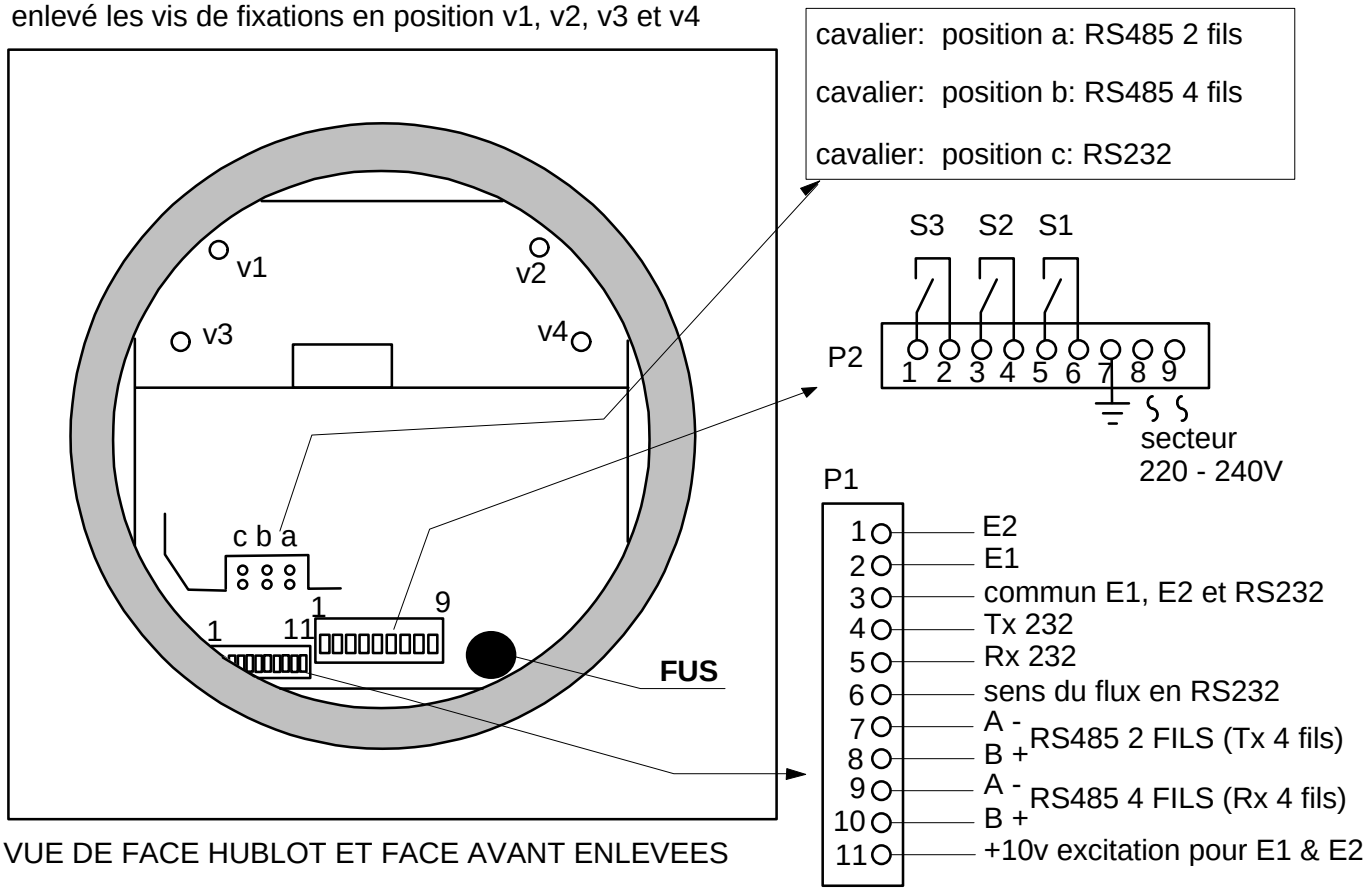
Le câble de raccordement de la ligne capteur(s) doit avoir un rapport Lo/Ro < = 3,38 microHenry/Ohm.

2.4 Numéro de série

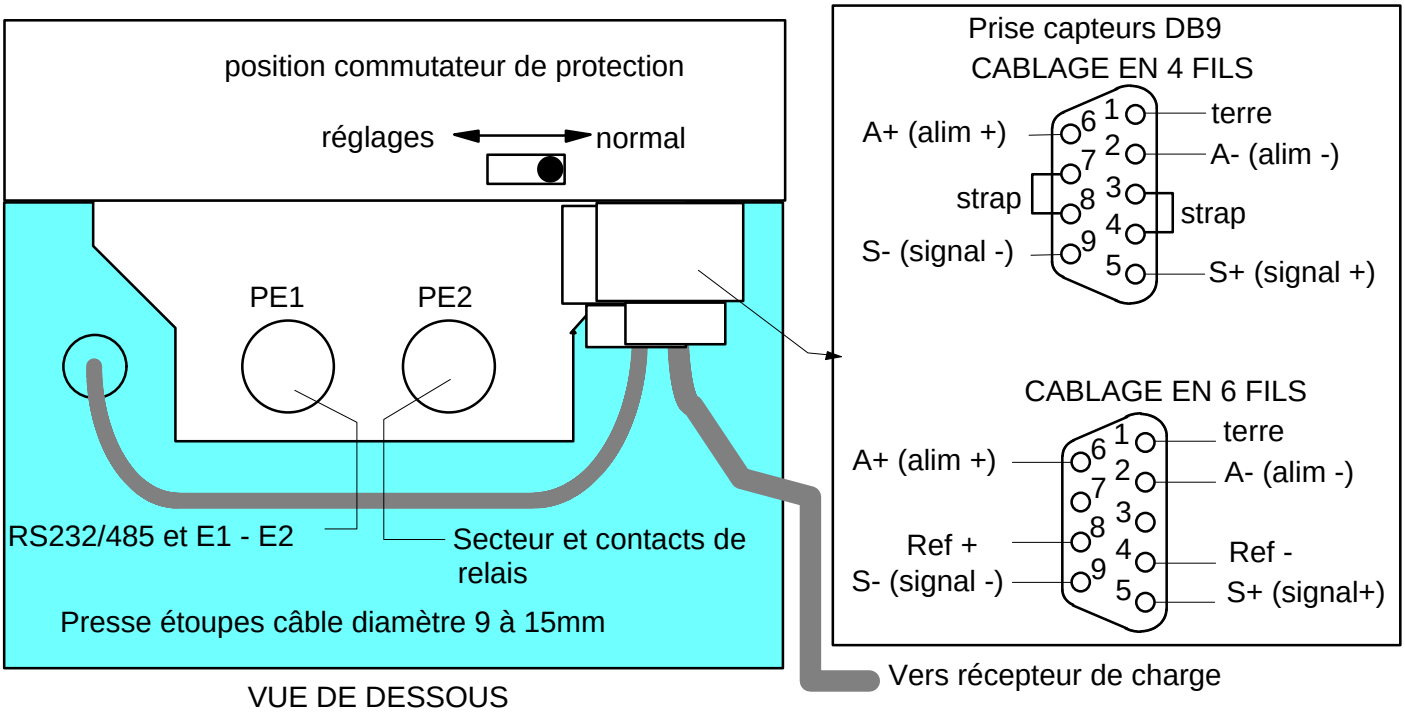
Les deux premiers chiffres du numéro de série représentent l'année du siècle courant.

3 Raccordement

Pour accéder aux organes internes, dévisser le hublot et extraire la face avant jaune après avoir enlevé les vis de fixations en position v1, v2, v3 et v4



VUE DE FACE HUBLOT ET FACE AVANT ENLEVEES



VUE DE DESSOUS

L'appareil est livré avec les accessoires suivants:
- 1 presse-étoupe PE1 pour remplacer le bouchon en place sur l'appareil si besoin est,
- 1 connecteur DB9 femelle avec capot pour confectionner le raccordement au récepteur de charge,
- 1 plaque de vérouillage de l'interrupteur d'accès aux paramètres,
- 1 notice de mise en oeuvre et utilisation.

Après avoir installé l'appareil à sa place, câbler la prise capteur selon le plan ci-dessus. Le câblage en 6 fils est conseillé si le câble est long et que la température varie. Si le câblage en 4 fils est préféré, ne pas oublier de mettre en place les deux cavaliers.

Procéder au raccordement du câble secteur au connecteur P2. Le câble de raccordement doit avoir un diamètre de 9 à 15mm. Pour procéder au raccordement, il est nécessaire de dévisser le hublot et d'enlever la face avant afin de sortir le bornier P2.

Passer le câble secteur au travers du presse étoupe PE2 et connecter le câble secteur comme indiqué sur le plan de raccordement.

Précautions vis à vis de la sécurité:
Le câble utilisé pour l'alimentation secteur doit être un câble respectant la réglementation (actuellement, isolation 1000V).

Le câble utilisé pour le raccordement au récepteur de charge doit être conforme aux données inscrites dans le certificat de conformité (C0 1,9 µF; L0 0,15mH).
Le récepteur de charge doit comporter des capteurs conformes au paragraphe 5.4 de la norme 50020.

Les autres câbles doivent eux aussi être isolés 1000V et ne peuvent être connectés qu'à des organes situés en zone saine ou bien antidéflagrants s'ils sont en zone dangereuse.

4 Mise en route rapide

Trois paramètres déterminent le fonctionnement métrologique de l'appareil. Il s'agit de la valeur de l'échelon, de la valeur de l' échelle, et de la position de la virgule. Une fois ces paramètres fixés, le réglage proprement dit peut être effectué.

Pour commencer, vider le récepteur de charge de tout contenu ou objet et veiller à ce qu'il n'y ait pas de frottement sur le récepteur de charge ou de contraintes quelconques pouvant fausser le réglage.

Enlever la plaque de protection située sous le clavier libérant ainsi l'interrupteur d'accès aux paramètres. Placer celui-ci en position "réglage".

Appuyer sur la première touche à gauche pour faire apparaître 00A00A.

Appuyer sur la touche pour faire apparaître la valeur de l'échelon et modifier cette valeur à votre convenance avec une valeur de 1, 2, 5, 10, 20 ou 50.

Pour cela, utiliser la touche pour modifier le chiffre clignotant et pour changer de chiffre.

Appuyer sur la touche pour faire apparaître 00A00B puis encore une fois.
Modifier la valeur affichée pour obtenir l'échelle souhaitée.

Pour modifier la position de la virgule, modifier 0A0000 avec la valeur 2 pour la mettre à droite du deuxième chiffre en partant de la droite, 3 pour la mettre à droite du 3ème chiffre etc..

On peut résumer l'utilisation du clavier comme suit:

on entre dans le menu,

on avance dans le menu,

on recule dans le menu,

et on modifie un élément du menu.

Pour se fixer les idées, à titre d'exemple: Supposons que vous souhaitiez avoir une echelle de 60,000kg par 0,020kg. Les valeurs à tabuler seront les suivantes:

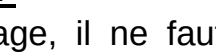
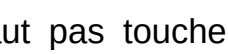
00A00A = 20,
00A00B = 60000,
0A0000 = 4.

Les paramètres de réglages sont maintenant fixés. On peut procéder au réglage de zéro puis de pente. Pour cela l'interrupteur d'accès aux paramètre doit rester positionné sur "réglages".

<u>Réglage de zéro:</u>

Ce réglage est aussi appelé "suppression de la tare morte". pour procéder à ce réglage, appuyer simplement sur la touche de zéro . L'appareil doit afficher 000000kg.
Si le zéro ne se fait pas:
- vérifier le câblage,
- vérifier que le signal d'entrée est bien dans la plage -0,1mV à+24mV.

Réglage de pente:

ATTENTION!:
Pour ce réglage, il ne faut pas toucher aux paramètres  et  qui doivent avoir la valeur par défaut 9809 (valeur de la gravité àParis).

Poser ou accrocher un poids connu sur le récepteur de charge (plus ce poids est proche de la valeur d'échelle choisie, plus le réglage sera précis).

Appuyer sur la touche
Tabuler une valeur égale à la valeur du poids posé sur le récepteur de charge et appuyer une deuxième fois sur la touche

En cas de succès, la valeur tabulée reste affichée et le clignotement invitant l'opérateur àla tabullation cesse.

Si le réglage est refusé, c'est que le signal capteur n'est pas dans la plage -0,1 à24mV ou bien que vous avez "oublié" de mettre un poids de référence sur le récepteur de charge.

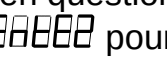
A ce stade, n'oubliez surtout pas de remettre l'interrupteur en position "normal".

Le réglage métrologique de l'instrument est achevé.

Nota sur les réglages:

Une fois les réglages terminés, il est possible de consulter les valeurs de pente et de zéro calculées automatiquement par l'appareil et même de les modifier directement. Ainsi, en cas de remplacement de l'indicateur, il suffira de tabuler ces données que vous aurez pris soin de noter lors du premier réglage pour faire repartir l'installation sans avoir àprocéder àun nouveau réglage.

Les valeurs en question sont stockées dans les paramètres suivants:

pour la pente,  pour le zéro.

5 Les fonctions disponibles au clavier

5.1 Mise à zéro touche

Cette fonction permet de mettre à zéro le poids brut. Le poids brut étant le poids affiché lorsque aucune tare n'est en action. Cet état est indiqué lorsque la diode "Net" est éteinte.

La demande de mise à zéro sera exécutée à deux conditions:

- 1 Le poids est stable (indicateur de mobilité allumé)
- 2 La valeur de poids est dans la plage de ± 2% de l'échelle

Lorsque la demande est exécutée, le voyant indicateur de mise à zéro s'allume et le poids affiché est égal à zéro.

5.2 Tarage touche

L'action de tarer consiste à annuler provisoirement le poids affiché en le soustrayant à lui-même. L'affichage passe alors à zéro et le voyant "Net" s'allume pour signaler la présence d'une tare.

Cette opération est utile notamment lors des opérations de remplissages successifs avec tarage avant chaque remplissage partiel.

Cette opération n'affecte pas le zéro du poids brut.

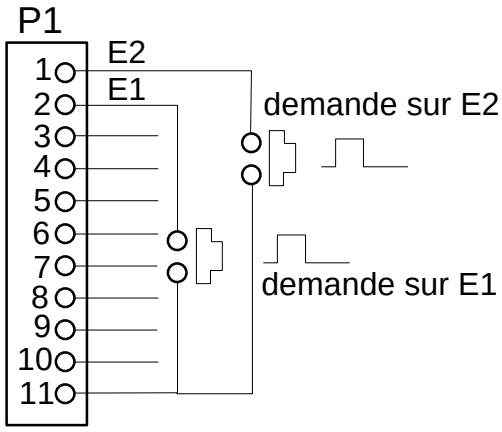
Comme la demande de mise à zéro du poids brut, cette fonction est soumise à la stabilité du poids. Cependant, le tarage est accepté sur toute l'échelle contrairement à celle-ci.

5.3 Suppression de tare touche

Cette opération consiste à annuler la tare éventuellement en action. Cette action est inconditionnelle et, lorsqu'elle est effectuée force l'extinction du voyant "Net" et le retour de l'affichage en poids brut.

6 La télécommande de fonction à distance

Le Pix est muni de deux entrées optocouplées permettant de commander une fonction à distance. Pour effectuer la demande d'exécution d'une fonction, il faut appliquer une tension de 10 à 24V sur l'entrée correspondante pendant environ 0,4 seconde.
Une tension d'excitation est disponible sur la borne 11 de P1 permettant de simplifier cela. Le câblage à réaliser est alors celui-ci:



si [redacted] = 0: suppression de tare
si [redacted] > 0: sortie message sur Tx si
[redacted] = 1

si [redacted] = 0: tarage
si [redacted] > 0: mise à zéro poids brut

Il est commode de coupler le relais 3 paramétré en "fonction exécutée" lorsqu'un automate effectue les demandes de fonction il est informé du résultat en consultant l'état du relais 3 (voir en 6 le paramétrage des sorties relais).

Lorsque la demande de fonction est acceptée, le contact est délivré. Il faut maintenir la demande jusqu'à l'optention du "fonction exécutée". Si la fonction n'est pas exécutée au bout de 3 secondes, la demande est abandonnée.

7 Les sorties relais

Les relais 1 et 2 sont utilisés en "seuils" tandis que le relais 3 peut se configurer en relais de seuil ou en réponse "fonction exécutée". Le paramétrage des 3 relais est le suivant:

[redacted] et [redacted]

0 : la sortie relais est désactivée
1 : fonctionnement de la sortie relais en seuil lié au poids brut
2 : fonctionnement de la sortie relais en seuil lié au poids net absolu

[redacted]

0 : la sortie relais est désactivée
1 : fonctionnement de la sortie relais en seuil lié au poids brut
2 : fonctionnement de la sortie relais en seuil lié au poids net absolu
3 : fonctionnement en "fonction exécutée"

Lorsque les relais sont utilsés en seuils, deux autres paramètres permettent de personnaliser le fonctionnement de chacun d'eux. Il s'agit du sens de fonctionnement et de l'hystérésis (voir en 6.1).

7.1 Fonctionnement des seuils

La touche permet d'entrer dans le menu utilisateur lorsque l'interrupteur d'accès aux paramètres est en position "normale". Ce menu comporte 4 éléments qui sont 3 valeurs de seuils associées aux relais.

Un seuil est un poids de référence tabulé dans le menu utilisateur. L'indicateur compare en permanence le poids courant avec le poids de référence et positionne le relais de sortie en fonction du résultat de cette comparaison.
On dit que le seuil est atteint lorsque le poids atteint ou traverse la valeur de seuil de référence alors qu'il est en position travail.
Le relais passe alors en position repos.

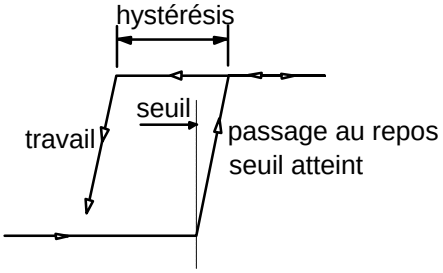
On peut configurer un relais de seuil pour fonctionner selon le poids brut ou le poids net.
Fonctionnement sur le poids net:
Le relais passe au repos lorsque la valeur absolue du poids devient égale ou plus grande que la valeur de seuil de référence.
Un seuil est atteint lorsque:

valeur absolue du poids net < (valeur de référence - hystérésis)

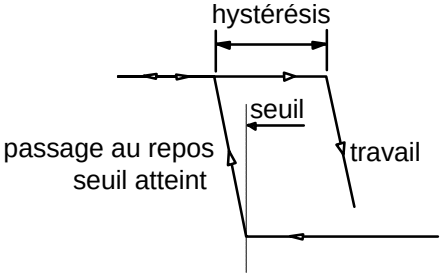
La valeur de l'hystérésis apparaît dans le paramètre A95-01,A95-02 et A95-03 sa valeur peut être comprise entre 0 et Echelle.

Fonctionnement sur le poids brut:
Le poids brut ne pouvant être négatif, la comparaison est effectuée entre le poids brut vrai et la valeur de seuil de référence.
Un problème se pose cependant. Comment faire lorsque le poids atteint la valeur de référence lorsqu'il décroît?
Dans ce cas, on peut inverser le fonctionnement en donnant au paramètre S000S00, la valeur 1 au lieu de 0.
Dans ce mode, le relais est au travail lorsque le poids est plus grand que la valeur de référence et passe au repos en atteignant le seuil en décroissant. Pour faire rebasculer le seuil au travail il faut que la valeur du poids soit plus grande que (poids de référence + hystérésis).

Sens croissant:



Sens décroissant:



8 Le port série

Le port série permet d'utiliser les informations de poids traitées par le Pix àl'extérieur de celui-ci.
Le format de transmission est fixe (8 bit sans parité). La vitesse de parité se règle avec le paramètre bAUdS comme suit:
0 : 9600 Bauds
1 : 4800 Bauds
2 : 2400 Bauds
3 : 1200 Bauds
4 : 19200 Bauds

8.1 Les trois configurations possibles du port série

La configuration du port est réglée par le paramètre bPORtS
0 : sortie poids répétitive
1 : sortie poids sur demande par E2
2 : protocole J-BUS

Sortie répétitive:
Un message ascii correspondant au poids net est expédié 4 fois par seconde. Ceci est notamment utilisé pour la connexion vers un répétiteur de poids numérique.

Sortie poids sur demande par E2:
Le même message que précédemment est expédié àchaque sollicitation de l'entrée E2 par une impulsion (voir fonction télécommandées en 5)
Format du message: exemple de message = 003,535kg
Le contenu ascii du message sera: 20_H 20_H 20_H 30_H 33_H 35_H 33_H 35_H OD_H
Le message est composé de 9 caractères, y compris le délimiteur de fin OD_H.
La virgule n'est pas transmise.

9 Le protocole J-BUS

J-BUS est un sous-ensemble du protocole MOD-BUS.
Ce protocole est standard. Il est couramment utilisé avec de nombreux automates.
Pour sa mise en oeuvre, il faut vous reporter àla documentation de l'automate dont vous disposez.
3 commandes du standard J-BUS ont été implémentées qui sont:
fonction 6 pour les commandes simples,
fonction 3 pour la lecture de valeurs,
fonction 16 pour leur écriture.
Chacune de ces fonctions comporte une suite d' "adresse" dans le jargon J-BUS correspondant àune valeur àlire ou àécrire ou bien une fonction de pesage.

9.1 La fonction 6

5 adresses sont disponibles correspondant à5 fonctions de l'indicateur

08_H : mise àzéro liée àstabilité dans la plage du paramètre "plage"
09_H : tarage liée àstabilité dans la plage du paramètre "plage"
$0D_H$: enregistrement liée àstabilité dans la plage du paramètre "plage"
$1A_H$: RAZ tare
$0E_H$: RAZ cumul et nombre d'enregistrements

9.2 La fonction 3

La fonction 3 permet de lire les données suivantes

2100_H : poids net partie haute
2101_H : poids net partie basse
2102_H : status partie haute ----------> bit 0 : arrière zéro
2103_H : status partie basse ----> bit 0 : seuil 1 bit 1 : portée max
2000_H : seuil 1 partie haute bit 1 : seuil 2 bit 2 : zéro centré
2001_H : seuil 1 partie basse bit 2 : seuil 3 bit 3 : tare en cours
2002_H : seuil 2 partie haute bit 4 : net négatif
2003_H : seuil 2 partie basse bit 5 : stable
2004_H : seuil 3 partie haute bit 6 : erreur mesure
2005_H : seuil 3 partie basse bit 7 : non utilisé
2006_H : cumul partie haute poids fort
2007_H : cumul partie haute poids faible Le cumul est sur 4 octets
2008_H : cumul partie basse poids fort
2009_H : cumul partie basse poids faible
$200A_H$: nombre d'enregistrements partie haute
$200B_H$: nombre d'enregistrements partie basse

9.3 La fonction 16

La fonction 16 permet l'écriture des données suivantes

2000_H : seuil 1 partie haute
2001_H : seuil 1 partie basse
2002_H : seuil 2 partie haute
2003_H : seuil 2 partie basse
2004_H : seuil 3 partie haute
2005_H : seuil 3 partie basse

2006_H : cumul partie haute poids fort
2007_H : cumul partie haute poids faible Le cumul est sur 4 octets
2008_H : cumul partie basse poids fort
2009_H : cumul partie basse poids faible
$200A_H$: nombre d'enregistrements partie haute
$200B_H$: nombre d'enregistrements partie basse

10 Les messages d'erreur

Si le récepteur de charge est débranché:
Si dépassement d'échelle:
Si la mesure est en arrière du zéro brut:

11 Les paramètres

Paramètre	Par défaut	signification
EEhEGH	000001	valeur échelon 1, 2, 5, 10, 20, 50
EEhEUE	003000	échelle max: Echelle/Echelon 60000
DPEGPP	000000	4: 3 chiffre après, 3: 2 chiffres après, 2: 1 chiffre après
APE420	000000	sortie vers T16R. (PIX.a); 0=Net; 1=Brut (version Pix.a)
EYPAES	000001	0:sortie répétitive, 1:message sur demande E2, 2:j-bus
DPEPSS	000001	vit. port série 0:9600, 1:4800, 2:2400, 3:1200, 4:19,6K
APAhEP	000017	numéro esclave J-BUS 1 à255
APEPE1	000000	option entrée 1. 0: tarage, 1:mise àzéro brut
APEPE2	000000	option entrée 2. 0: raz tare, sinon sortie message sur port série si typmes = 1
APEPS1	000002	option sortie 1. 0: pas utilisé, 1:sur brut, 2:sur net
SEnS1P	000000	sens seuil1. 0:croissant, 1:décroissant
HYS1S1	000000	hystérésis seuil1
APEPS2	000002	option sortie 2 0: pas utilisé, 1:sur brut, 2:sur net
SEnS2P	000000	sens seuil2. 0:croissant, 1:décroissant
HYS1S2	000000	hystérésis seuil2
APEPS3	000002	option sortie 3. 0: pas utilisé, 1:sur brut, 2:sur net
SEnS3P	000000	sens seuil3. 0:croissant, 1:décroissant
HYS1S3	000000	hystérésis seuil3
PEnEE1	000058	pente 1 (poids fort)
PEnEE2	038912	pente 2 (poids faible)
ZEPnP1	000000	zéro (poids fort)
ZEPnP2	000100	zéro (poids faible)
DPCEnH	000001	vit. convertisseur en ms/s: 0:4, 1:8, 2:15, 3:30, 4:60
PEPGE2	000002	plage de zéro en % de l'échelle
GPnPEE	009809	gravité au lieu de réglages
GPEPnn	009809	gravité sur lieu d'installation

12 Les extensions de l'indicateur

Le Pix ne possède pas d'option. Cependant, par son port série, il est possible de connecter:

- Un répétiteur ADF dans le même format que le Pix,
- Un répétiteur RG6 ou R9648
- Un répétiteur convertisseur Digital-Analogique T16R pour le Pix.a. Ce dernier dispositif permet de récupérer en zone saine un signal 0-10V ou 4-20mA proportionnel au poids avec une résolution de 16 bits.

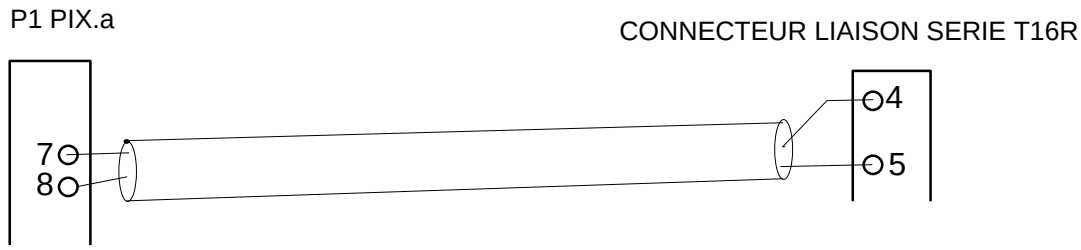
13 La sortie analogique 0-10V 4-20mA

A la mise sous tension, un message d'identification «Pix420 » est affiché àla place du message habituel « ADF... ».
Ceci permet de s 'assurer qu'il s'agit de la bonne version du Pix gérant le convertisseur RS232/485-0/10-4/20mA.

Dans cette version, le port série est réglé d'office. On ne peut donc modifier ses paramètres.
Les informations envoyées au boîtier convertisseur externe 4 fois par seconde sont les suivantes:
- valeur du poids net àafficher,
- valeur haute résolution du brut ou du net selon le choix paramétré

13.1 Raccordement

Il s'agit d'une transmission RS485 2 fils.



13.2 Paramétrage

Côté Pix.a:
Le paramètre rS232 remplace rS485.
Si ce paramètre = 0 (par défaut) alors la sortie analogique du T16R est proportionnelle au poids net.
Si ce paramètre = 1, alors cette sortie est proportionnelle au poids brut.

Les paramètres de la liaison série RS232/485 ne sont plus modifiables.
Les autres paramètres sont identique àceux du Pix standard.

Côté T16R:
Les seuls paramètres accessible sur cette version sont:
- Virg
- échelon: (1,2,5,10,20,50)
- Sens 1, Sens 2, Hyst 1, Hyst 2.

Les réglages de zéro et d'échelle sont supprimés dans le boîtier convertisseur T16R puisque la partie mesure est supprimée.

13.3 Messages d'erreur sur le T16R

Pas de liaison entre Pix.a et T16R 8888888:
Si le récepteur de charge est débranché: 8888A88
Si dépassement d'échelle: 8888888
Si la mesure est en arrière du zéro brut: 8888888

Identification de la version T16R permettant de ne pas le confondre avec un T16E:
A la mise sous tension, un bref message est affiché: 58A8888